DRYING TEMPERATURE REGULATOR FOR WINDING

Publication number: JP60035937
Publication date: 1985-02-23

Publication date: 1985-02-23 Inventor: TAKAHASH

TAKAHASHI TAKESHI; MIZUTANI SHINJI; INOUE MASAKAZU; YAMAZAKI YUUZOU; KOIKE TAKEO

Applicant: MITSUBISHI HEAVY IND LTD; FUJI DENKI KEISO KK

Classification:

- international: H02K11/00; H02K15/12; H02K11/00; H02K15/12;

(IPC1-7): H02K11/00

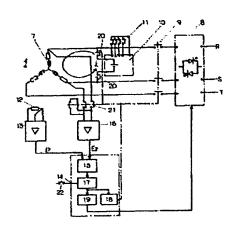
- European: H02K15/12B

Application number: JP19830144661 19830808 Priority number(s): JP19830144661 19830808

Report a data error here

Abstract of JP60035937

PURPOSE: To shorten drying time by selfdrying a rotary electric machine by flowing AC to the winding of the machine, switching to a DC in a short time to detect the variation of a resistor and the temperature rise from a temperature sensor, and controlling the AC along a temperature program. CONSTITUTION: A thyristor switch 8 is controlled at the winding 7 of a motor 1, AC is flowed through a contact 9 to self-dry the motor. The temperature at the starting time is detected by a sensor 12, amplified by a preamplifier 13, and inputted to an arithmetic circuit 15. A temperature program setter 17 controls contacts 9, 20, 21 by AC/DC switch 18 in accordance with the program to select suitable DC10 by a selector 11, supplied to the winding 7, amplified by a preamplifier 16, and inputted to the circuit 15. The circuit 15 calculates the temperature rise from the variation of the resistance value, and again switches a power source by a switch 18 to flow AC. A temperature regulator 19 controls the conducting angle of a thyristor switch 8 in response to the difference between the target temperature and the present temperature. This operation is repeated until reaching the target temperature. Thus, the drying time can be shortened to save the heating energy.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

⑲ 日本国特許庁(JP)

⑪特許出願公開

⑫ 公 開 特 許 公 報 (A)

昭60-35937

⊕Int Cl.⁴

識別記号

庁内整理番号

匈公開 昭和60年(1985)2月23日

H 02 K 11/00

6903-5H

審査請求 未請求 発明の数 1 (全5頁)

②特 願 昭58-144661

29出 願 昭58(1983)8月8日 四発 明 者 髙 橋 武 史 愛知県西春日井郡西枇杷島町字旭町3丁目1番地 三菱重 工業株式会社名古屋冷熱工場内 79発明 老 水 谷 信 治 愛知県西春日井郡西枇杷島町字旭町3丁目1番地 三菱重 工業株式会社名古屋冷熱工場内 勿発 明 者 井 Ł 雅 和 愛知県西春日井郡西枇杷島町字旭町3丁目1番地 三菱重 工業株式会社名古屋冷熱工場内 砂発 明 齨 者 Ш 勇 \equiv 東京都港区高輪2丁目20番36号 富士電機計装株式会社内 個発 明 者 小 池 健 雄 東京都港区高輪2丁目20番36号 富士電機計装株式会社内 ⑪出 願 人 三菱重工業株式会社 東京都千代田区丸の内2丁目5番1号 富士電機計装株式会社 ⑪出 顖 人 東京都港区高輪2丁目20番36号 130代 理 弁理士 横屋 赳夫

明 細 4

- 1. 発明の名称 捲線乾燥温度調節装置
- 2. 特許請求の範囲
- (1) 電気機器の電機子搭額に交流電流を供給し て前配捲線を自己加熱して乾燥させる乾燥装置に おいて、室温を削定する温度センサと、前記機能 に所要の直流定電流を供給する直流定電流装置と、 前配直流定電流による前記挽級の始動時の電圧と 加熱時の電圧との電圧変化を測定し前記温度セン サによる室温を始動時の温度とみなして記憶し前 記捲線の加熱時の温度を演算する捲線温度演算回 路と、交流電流を前記捲線に供給する際には前記 直流定電流を遮断し、前配直流定電流を前記捲線 に供給する際には、前記交流電流を適断する周期 的な切換動作を繰返す交・直流切換回路と、前記 溶級温度資質回路の出力の目標温度および昇温時 間を設定して温度プログラムを発信する温度プロ グラム設定回路と、前配温度プログラムと演算さ れた前記揺綴温度との比較により前配交流電流を 調節する温度調節回路とを備えたことを特徴とす

る捲線乾燥温度調節装置。

3. 発明の詳細な説明

本発明は、簡気機器、例えば回転機、発電機等 の電機子の揺譲の射損かよび鉄損による発熱作用 を利用する揺敲乾燥温度調節装置に関する。

熱により乾燥させる方法がある。ところが、挽線 に温度計を挿入して直接に温度を測定することは 困難である。従つて、経験値に悲づいて各種のモ ータの交流電流値を適当に測定することは困難で、必 要以上の時間を掛けて乾燥せざるを得なかつた。

本発明は、かかる従来の問題点に鑑み、これを有効 に解決し得る機線乾燥温度調節装置 を提供すること を目的とする。

このような目的は本発明によれば、室温を測定する 温度センサと、前記摠線に所要の直旋定電流を供給する直流定電流装置と、前記直流定電流による前記摠線 の始動時の電圧と加熱時の電圧との電圧変化を測定 し前配温度センサによる室温を始動時の温度とみな して配憶し前記摠線の加熱時の温度を 演算する摠線 温度演算回路と、交流電流を前記摠線に供給する際に は前配直流定電流を遮断し、前配直流定電流を前配摠 線に供給する際には前記交流電流を遮断する 周期的 な切換動作を繰返す交・直流切換回路と、前記兆線 温 度演算回路の出力の目像温度シェび昇温時間を設定して に温度プログラムを発信する温度プログラム 設定回路

(3)

第 i	表
-----	---

捲線抵抗	(2)	電流 i (mA
1 ~	2	1 0
0.4 ~	1	2 0
0.2 ~	0.4	5 0
0.1 ~	0.2	100

なお、室温を検出する温度センサ、本実施例では白金測温抵抗体12は、前置増幅器13を経て温度プログラム調節器14に接続される。また、 捲線7を形成する電気鋼の温度変化に比例する抵抗変化は、電圧変化として前置増幅器16を経て、 温度プログラム調節器14に接続される。

温度プログラム関節器14は挽線温度演算回路15、温度プログラム設定回路17、交・直流切換回路18および温度関節回路19等からなる。 接級温度演算回路15は、前置増幅器13,16の出力信号はr,Etを入力として、機線7の温度を演算する回路できる。この温度プログラム調節器ではないできる。また、温度プログラム 温度プログラムと演算された前記接線温度との比較により前記交流電流を調節する温度調節回路と を備えることにより達成される。

次に、本発明の一头施例を図画に基づき、詳細 に説明する。

那2 図は本発明の一契施例の概略構成図を示す。 図においてスター 約級された整線でには、サイリスタ 共通 力調整器 8 および電磁接触器 9 を介して、交流電流が供給され、自己加熱される。また、直流足電流を置いて、自己加熱される。また、直流足電流を置いて、追出ではいる。 から、その相違に応じて、適当な追流電池、が選択スイッチ 1 1 により選択され、供給される。ところが、前盤増設は多酸にわたる。ところが、前盤増設は多酸にわたる。ところが、前盤増設は多酸にわたる。ところが、前盤増設にもの定格により、その入力電圧の範囲に限界がある。 そこで、税 6 0 度 C において 提級 1 たいました。 第1 表に示す。

(4)

散定回路17は、推線温度演算回路15で演算さ れた機械1の温度に、目標温度および昇温時間を 設定する。なお、交・追旋切換回路18は、捲線 7 に交流電流が供給される際には直流電流を遮断 し、直流単微が供給される際には交流電流を遮断 する切換指令を周期的に発信する。さらに、臨度 調節回路19は、温度ブロクラム散定回路17の 温度プロクラムと、温度測定値とを比較演算して w作信号を発信する。この操作信号は、サーリー **→ 式化力調整器 8-K-上り、交流量係の位指角を制** 御し、接線7に供給される交流電流を調節する。 なお、接点20,21は交・直流切換回路18亿 接続され、直流定電流装置10の搭線7への供給 を断続するリレー接点および前置増幅器16への 入力を断続するリレー接点である。また、22は 温度プログラム脚節器14への運転開始スイッチ である。

次に、第3図は抱顧温度演算回路の概略構成図を示す。図において抱線温度演算回路15は次のような理論式に基づいて構成される。すなわち、

推線1は亀気朝であるから、その温度と亀気抵抗 との関係は、次の第⑴式で示される。

$$Rt = R_0 \times (1 + at) \qquad \cdots (1)$$

ここに、Rtは搭級7のt度Cにおける 観気抵抗(a)、Roは挽級7の等度Cの電気抵抗(a)、aは抵級7の等度Cの電気抵抗(a)、aは抵抗温度係数で、銅の抵抗温度係数は1度当り0.00425である。

始動時の室温 tr(度C)における抵抗値 Rtr は、第(2)式で示される。

$$Rtr = R_0 \times (1 + atr) \qquad \cdots (2)$$

第(1)式および第(2)式から、捲融7の温度 t は次の第(3)式により求められる。

$$t = (\frac{Rt - Rtr}{Rtr}) \times (\frac{1}{\alpha} + tr) + tr \cdots (3)$$

ところが、機級 7 の抵抗値 Rtr , Rt は、 第(2A) 式および第 (1A) 式のように 電圧降下法に基づい て求めることができる。

Etr=Rtr×i=R₀×(1+
$$\alpha$$
·tr)×i ··· (2A)

(7)

定時の電圧を記憶している。引算回路25は引算 Et-Etrを行う。次に、刺算回路26は割算 (Et-Etr)/Etrを行う。 また、白金測温抵抗 体12にて検出される室温は、前置増幅器13を 経て、始動時酰込スイッチ23と連動する始動時 聞込スイッチ23人に接続され、始動時の搭線7 の温度とみなし記憶される。室温の測定範囲0~ 50度Cとし、推顧7の乾燥温度範囲を0~150 度Cとすれば、前置増幅器13の出力を、掛算回 路 2 7 において、5 0 度 C/1 5 0 度 C = 33.3 % を定数とする定数設定器28との掛算により、前 置増幅器16の出力Etと等価的な出力trとする。 次に、この出力 trは、加算回路 2 9 において温・ 度抵抗係数 α の逆数 $\frac{1}{\alpha}$ を加算して、その出力を $(tr+\frac{1}{2})$ とする。さらに、街算回路 3 1 により 割算回路 2 6 の出力 (Et-Etr)/Etr に出力 $(tr+\frac{1}{a})$ を掛け、 $\{(Et-Etr)/Etr\}\times(tr+\frac{1}{a})$ をその出力とする。この出力 ((Et-Etr)/Etr) ×(tr+1/a) は加算回路32により、掛算回路27 の出力 trを加算して、その出力 PV は資算式(4)の

Et=Rt×i=
$$R_0$$
×(1+ α ·t)×i ...(1A)

Etr, Etは、室温 tr および捲線 7 の温度 t MF における電圧である。電流 i は電流指定スイッチ 1 1 により指定された直流定電流で、負荷抵抗に関係しない一定電流である。すなわち、抵抗値 Rtv の代わりに電圧 Et を使用することが可能である。 従つて、第(3)式は第(4)式とすることができる。

$$t = \frac{(Et - Etr)}{Etr} \times (\frac{1}{a} + tr) + tr \qquad \cdots (4)$$

なお、始動時の推翻 7 の温度 tr は、モータ 1 が保管された室内温度 で同一とみなすことができる。 徒つて、始動時の抱顔 7 の温度 tr は、 白金 側温抵抗体 1 2 により測定され、その測定値は温度調節器 1 4 内に配位される。このために、第(4) 式の右辺は測定電圧 Et のみの関数となる。

道料式(4)に基ついて第3図を説明すれば、始動時就込みスイッチ23により、始動時の電圧 Etr が記憶される。非确定時データラッチ24は非測

(8)

温度もを算出する。

次に、第4図は温度調節時間と温度測定時間との時分割図を示し、Wはスタート指令時、(B)は温度測定時間、(C)は温度調節時間である。第3図において温度測定時間である。第3図において温度測定時間では、温度調節時間でとの時間とは、交・直が切換回路18の時間設定値によるものである。この際、温度測定時間である。温度測定時間の時間間隔は長時間になる程、円滑な昇温状態を望むことができない。そこで、温度、測定時間では約数10秒ないし1分程度位に設定される。このような切換動作により、温度では加熱用交流を遮断するが、温度変化にかつくりであり、しかもその時間は短時間であるから、昇温に支険を生じない。

次に、第5図は温度プログラム設定回路および 温度調節回路の観略特成図を示す。図において温 度プログラム設定回路17は、スタート指令スイ ッチ22、目機温度散定器33、昇温時間設定器 34およびプログラム発生回路35等からなる。

このプログラム発生回路35は、目標温度設定器 3 3 および昇温時間設定器 3 4 にて設定された目 様温度および昇温時間に応じて、所製のプログラ ム伯号SVを発信する。 従つて、温度調節回路 19は、ブロクラム信号 SVと、捲線温度演算回 路15の御定温度信号PVとを比較演算して、サ 交流電流の位相角制御を行う。このように、発根 7 に与える交流電流が制御され、温度プログラム に従う温度調節が行われる。なお、36は非測定 時ラッチ回路で、非測定時である温度調節時には、 その測定温度は記憶されて温度調節回路19に送 られる。さらに、プログラム信号SVが目標温度 に到達すれば、最高温度到達信号を、タイマ37 に与える。所要の保持時間を与えるための保持時 間散定器38の散定時間を経過した後、推線7の 乾燥が完了したことを知らせる完了信号を発信す る。これと共に、挽緻温度演算回路15、温度ブ ログラム設定回路17、交・直流切換回路18等 にリセット信号を発信する。

(11)

は温度調節時間と温度測定時間との時間分割図を 示し、(A)はスタート指令時、(B)は温度測定時間、 (C)は温度制御時間、第5回は温度フロクラム設定 回路および温度調節回路の数略構成図である。

7: 招級、8: サイリスタ式も力調整は、10 : 直発定能旋装値、13,16: 前値増幅器、 14: 温度プロクラム胸節器、15: 搭級温度領 質回路、17: 温度プロクラム設定回路、19: 温度調節回路。

三菱重工業株式会社 特許出願人 富士電機計要株式会社

代理人 弁理士 横屋 赳夫



以上に説明するように本発明によれば、電板子 の揺線に交流電流を供給し、自己加熱させて乾燥 させる乾燥装置であつて、室温を測定する温度セ ンサと、前記推翻に所定の直流定電流を供給する 直流定電流装置と、前配接線の自己加熱の温度を 演算する控制温度演算回路と、交流電流と直流電 流の周期的な切換動作を繰返す交・直流切換回路 と、温度ブログラム設定回路と、前配温度プログ ラム散足国路の温度プログラムと前記機級温度減 算回路の測定温度とを比較演算し揺骸に与える交 流電流を調節する温度調節回路とを散けたことに より、従来技術の問題点である揺譲の乾燥時間が 大幅に短縮され、その加熱エネルギの消費量が節 祓されると共に、交・直電旅の切換操作により昇 温と、湖定が確実迅速に行われて、ブログラム温 度調節が有効である等の効果を有する。

4. 図面の簡単な説明

(12)

